



KR 60 R1200 Z400



Technische Daten

Bezeichnung	KR 60 R1200 Z400
Anzahl Achsen	4
Positionswiederholgenauigkeit XY	± 0,05 mm
Positionswiederholgenauigkeit Z	± 0,02 mm
Positionswiederholgenauigkeit R	± 0,01 °
Gewicht	ca. 120 kg
Nenn-Traglast	20 kg
Maximale Traglast	60 kg
Maximale Reichweite	1200 mm
Einbaulage	Boden
Aufstellfläche	240 mm x 255 mm

Achsdaten

Bewegungsbereich	
Bewegungsbereich Achse 1	±135 °
Bewegungsbereich Achse 2	±145 °
Bewegungsbereich Achse 3	-400 mm / 1 mm
Bewegungsbereich Achse 4	±355 °
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
Achsgeschwindigkeit Achse 1	230 °/s
Achsgeschwindigkeit Achse 2	260 °/s
Achsgeschwindigkeit Achse 3	0,75 m/s
Achsgeschwindigkeit Achse 4	690 °/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur bei Betrieb	0 °C bis 45 °C (273 K bis 318 K)
Reinraumklasse (ISO 14644-1)	-

Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP54
-----------------------	------

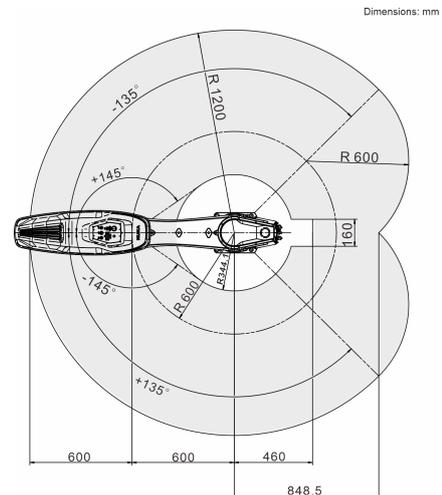
Steuerung

Steuerung	KR C5 micro
-----------	-------------

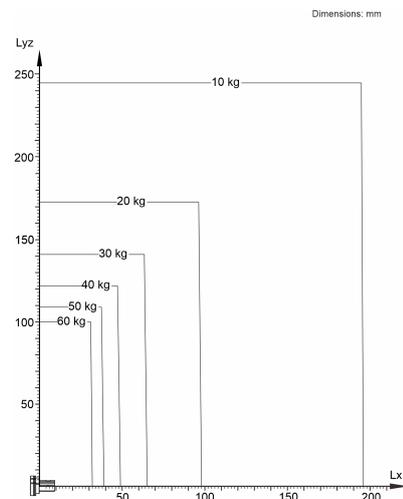
Zertifikate

ESD-Anforderungen	IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20
Zertifikate	CE/UL

Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 60 R1200 Z400 ist für eine Nenn-Traglast von 20 kg ausgelegt, um die Performance und Dynamik des Manipulators optimal zu nutzen. Mit reduzierten Lastabständen können auch höhere Lasten bis zur maximalen Traglast zur Anwendung kommen. Für spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Zykluszeit

100 Zyklen pro Minute (25 mm / 300 mm / 25 mm, 5 kg)

